

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

1. Ketika sensor bagian tengahkanan dan tengah kiri berjarak kurang dari 40 cm dengan pasien maka robot tiang infus akan mundur, jika berjarak 40 – 50 cm maka akan stop atau berhenti, dan jika berjarak 51 – 120 cm maka akan maju
2. Ketika sensor bagian kanan atau kiri berjarak 20 – 120 dari pasien, maka akan belokkanan atau belok kiri
3. Ketika sensor bagian belakang berjarak kurang dari 20 cm dari objek penghalang maka robot akan berhenti mundur.
4. Dari ke 5 grafik, dapat dilihat bahwa semakin jauh jarak objek maka semakin rendah tegangan yang didapat.

5.2 Saran

1. Jika ingin menggunakan sensor Infra Red maka gunakanlah sensor Infra Red Sharp GP2Y0A02YK0F karena memiliki akurasi yang tepat dan jangkauan yang jauh.
2. Dalam membuat robot tiang infus sebaiknya jangan hanya menggunakan sensor infra red Sharp GP2Y0A02YK0F, sebaiknya di tambahkan sensor kamera, atau sensor posisi karena sensor infra red ini banyak mendeteksi objek sehingga robot tiang infus mengikuti setiap objek yang lewat. Sedangkan sensor kamera, atau posisi bisa di perintahkan untuk mendeteksi satu objek saja.